
РАБОТЫ СОТРУДНИКОВ ЛАБОРАТОРИИ ТЕХНОЛОГИЙ БЕСПИЛОТНОГО ТРАНСПОРТА ДОНСКОГО ГОСУДАРСТВЕННОГО ТЕХНИЧЕСКОГО УНИВЕРСИТЕТА (г. Ростов-на-Дону, Россия)

Лаборатория технологий беспилотного транспорта Донского государственного технического университета	5
Математическая модель вычисления функции неопределенности многочастотных когерентных зондирующих сигналов для диагностирования коротковолновых радиоканалов Бердышев В.П., Филатов В.И., Закутин А.А., Пугачев И.В.	6
Метод структурно-параметрического синтеза алгоритмов сопровождения маневрирующих летательных аппаратов с использованием процедуры негладкой оптимизации Костоглотов А.А., Пеньков А.С., Тавунов В.П.	15
Параметрическая идентификация модели MEMS-акселерометра с использованием численного решения уравнения чувствительности Андрашитов Д.С., Костоглотов А.А., Лазаренко С.В., Шуплецов А.М.	24
Нечеткая стратегия настройки параметров фильтра сопровождения для автоматизации управления воздушным движением Лазаренко С.В.	33
Алгоритм стабилизации привязного дрона в пространстве Андрашитов Д.С., Костоглотов А.А., Лазаренко С.В., Звездаина М.Ю., Шокова Ю.А.	44

ОЦЕНКА СОСТОЯНИЯ ИНФОРМАЦИОННО-ИЗМЕРИТЕЛЬНЫХ И УПРАВЛЯЮЩИХ СИСТЕМ

Программно-аппаратный комплекс регулировки, контроля и оценки точностных характеристик приемников мгновенного измерения несущей частоты СВЧ-сигнала Сальный И.А., Мартынов О.Н.	53
---	-----------

МЕТОДЫ ОБРАБОТКИ СИГНАЛОВ В ИНФОРМАЦИОННО-ИЗМЕРИТЕЛЬНЫХ И УПРАВЛЯЮЩИХ СИСТЕМАХ

Особенности выбора частоты дискретизации согласно теореме Котельникова для периодических сигналов с ограниченным спектром Морозов П.А., Аникин Р.И., Петров В.А.	65
--	-----------